

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2001-356279

(43)Date of publication of application : 26.12.2001

(51)Int.Cl.

G02B 23/24

A61B 1/00

B25J 19/00

G02B 23/26

(21)Application number : 2000-179069

(71)Applicant : TOSHIBA PLANT KENSETSU CO
LTD

(22)Date of filing : 14.06.2000

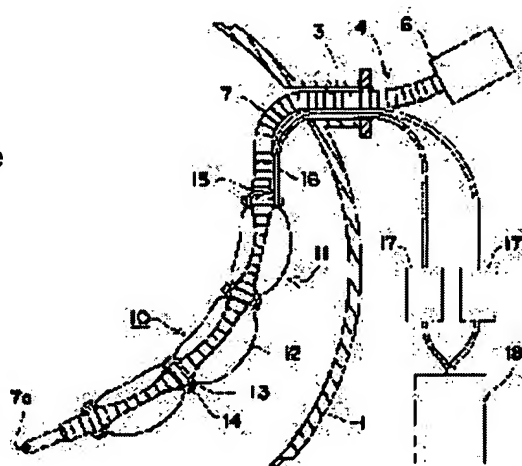
(72)Inventor : HIDA TAKAMICHI

(54) POSTURE CONTROLLER AND CONTROL METHOD FOR CAMERA CABLE

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To direct the front end of a camera cable for an endoscope having flexibility to arbitrary directions by exactly and easily controlling the posture of this cable.

SOLUTION: At least three articulated drive bodies 11 are mounted along the longitudinal direction of the camera cable 7 in the state of arraying these bodies at equal intervals in contact with the outer periphery of the camera cable 7 in its circumferential direction. The articulated drive bodies 11 are constituted by connecting plural expansion and contraction bodies 12 consisting of flexible cylindrical bodies by means of connectors 13 consisting of pipe joints. The camera cable 7 bends to the side opposite to the side of the extended expansion and contraction bodies 12 when the respective expansion and contraction bodies 12 are extended by supplying pressurization gas from a pressure regulator 17 to at least one articulated drive bodies 11.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開2001-356279

(P2001-356279A)

(43) 公開日 平成13年12月26日 (2001. 12. 26)

(51) Int. CL ⁷	識別記号	F I	テ-マ-ト* (参考)
G 0 2 B 23/24		G 0 2 B 23/24	A 2 H 0 4 0
A 6 1 B 1/00	3 1 0	A 6 1 B 1/00	3 1 0 H 3 F 0 6 0
B 2 5 J 19/00		B 2 5 J 19/00	G 4 C 0 6 1
G 0 2 B 23/26		G 0 2 B 23/26	D

審査請求 未請求 請求項の数 3 O L (全 5 頁)

(21) 出願番号 特願2000-179069 (P2000-179069)

(22) 出願日 平成12年6月14日 (2000. 6. 14)

(71) 出願人 390014568

東芝プラント建設株式会社

東京都大田区蒲田五丁目37番1号

(72) 発明者 飛騨 健道

東京都大田区蒲田五丁目37番1号 東芝プ

ラント建設株式会社内

(74) 代理人 100082843

弁理士 森田 卓英

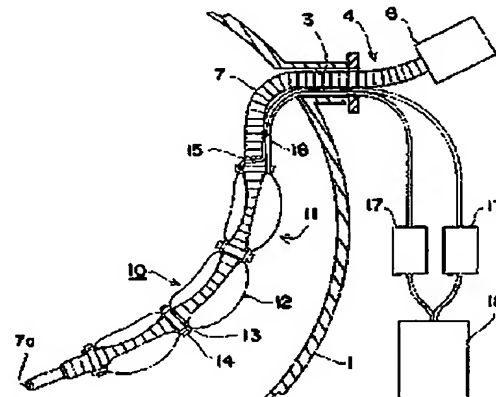
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 カメラケーブルの姿勢操作装置および操作方法

(57) 【要約】

【課題】 可撓性を有する内視鏡用カメラケーブルの姿勢を正確且つ容易に操作し、その先端部を任意の方向に向ける。

【解決手段】 少なくとも3本の多関節駆動体11をカメラケーブル7の外周に接して周方向に等間隔に配列した状態でカメラケーブル7の長手方向に沿って取り付け。多関節駆動体11は可撓性の筒体からなる複数の伸縮体12を管継手からなる連結体13で連結して構成される。そして少なくとも1本の多関節駆動体11に圧力調整装置17から加圧気体を供給して各伸縮体12を伸長させると、カメラケーブル7は伸長した伸縮体12と反対側に屈曲する。



(2)

特開2001-356279

1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 可換性を有する内視鏡用カメラケーブルの姿勢を操作する装置であって、カメラケーブル7の外周に接して周方向に等間隔で配列し、長手方向に沿って取り付けられる少なくとも3本の細長い多関節駆動体11を備え、各多関節駆動体11は複数の伸縮体12とそれらを互いに連結する複数の連結体13を有し、それら連結体13の部分をカメラケーブル7に取り付けるように構成され、カメラケーブル7に取り付けた状態の多関節駆動体11を選択的に駆動してその伸縮体12を伸長させることにより、カメラケーブル7が伸長した伸縮体12と反対側に屈曲されることを特徴とするカメラケーブルの姿勢操作装置。

【請求項2】 伸縮体12が外部から供給される流体の圧力調整により伸縮する可換性の筒体からなり、連結体13がその筒体間を連通状態で連結する管継手からなる請求項1に記載のカメラケーブルの姿勢操作装置。

【請求項3】 可換性を有する内視鏡用カメラケーブルの姿勢を操作する方法であって、請求項1または請求項2に記載の姿勢操作装置を使用し、少なくとも3本の多関節駆動体11をカメラケーブル7の外周に接して周方向に等間隔で配列した状態で長手方向に沿って取り付け、少なくとも1本の多関節駆動体11を選択的に駆動しその伸縮体12を伸長させ、それによってカメラケーブル7を前記伸長した伸縮体12と反対側に屈曲させることを特徴とするカメラケーブルの姿勢操作方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、可換性を有する内視鏡用カメラケーブルの姿勢を操作する装置およびその装置を使用したカメラケーブルの姿勢操作方法に関する。

【0002】

【従来の技術】直接的には観察できない場所を遠隔から観察するために内視鏡（ファイバースコープ）が広く利用されており、例えば絶縁ガス封入式（GIS）電力機器の横型タンクなどの内部を観察する際には工業用の内視鏡が使用される。図4は絶縁ガス封入式（GIS）電力機器の正面図で、図5はその側面図である。内部に機器を収容したタンク1は支持脚2で支持され、その側部にガス供給用の孔部3が設けられる。孔部3は電力機器の運転時には閉鎖板で閉鎖されるが、点検時には閉鎖板を取り除いて孔部3から内部の絶縁ガスを排出し、図6のように孔部3に工業用の内視鏡4を差し込んで内部の機器5を観察することができる。

【0003】図6に示すように、内視鏡4はカメラ本体6とそれから延長するカメラケーブル7により構成されるが、カメラケーブル7は整列した多数の光ファイバー（オプティカルファイバー）の周りを軟質プラスチックなどの可換性の被覆層で保護したもので、可換性を有し

2

自由に屈曲できるようになっている。光ファイバー束の一部はカメラ本体6のレンズ部分に接続され、その先端部7aから入射する光像をレンズ部分に伝達し、残りの部分はカメラ本体8に設けた光源からの光を先端部7aより照射するようになっている。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】上記のようにカメラケーブル7は可換性という特徴を待っているが、その特徴のため使用しにくいという面がある。例えば図7のように、タンク1の孔部3からカメラケーブル7を挿入して内部を観察する場合に、カメラケーブル7はその可換性のために図示のように重力で垂れ下がり、その先端部7aで観察すべき領域を捕らえることが出来ないことも多い。そこで本発明はこのような問題を解決すること課題とし、そのためのカメラケーブルの姿勢操作装置およびその装置を使用したカメラケーブルの姿勢操作方法を提供することを目的とするものである。

【0005】

【課題を解決するための手段】前記課題を解決する本発明のカメラケーブルの姿勢操作装置は可換性を有する内視鏡用カメラケーブルの姿勢を操作するものである。この装置はカメラケーブルの外周に接して周方向に等間隔で配列し、長手方向に沿って取り付けられる少なくとも3本の細長い多関節駆動体を備えている。各多関節駆動体は複数の伸縮体とそれらを互いに連結する複数の連結体を有し、それら連結体の部分をカメラケーブルに取り付けるように構成される。そしてカメラケーブルに取り付けた状態の少なくとも3本の多関節駆動体を選択的に駆動し、その伸縮体を伸長させることにより、カメラケーブルが伸長した伸縮体と反対側に屈曲されることを特徴とするものである。

【0006】上記姿勢操作装置において、伸縮体を外部から供給される流体の圧力調整により伸縮できる可換性筒体により構成し、連結体はその筒体間を連通状態で連結する管継手により構成することができる。また、前記課題を解決する本発明の姿勢操作装置は、上記姿勢操作装置を使用して可換性を有する内視鏡用カメラケーブルの姿勢を操作する方法である。そしてこの操作装置は、少なくとも3本の多関節駆動体をカメラケーブルの外周に接して周方向に等間隔で配列した状態で長手方向に沿って取り付け、少なくとも1本の多関節駆動体を選択的に駆動しその伸縮体を伸長させ、それによってカメラケーブルを前記伸長した伸縮体と反対側に屈曲させることを特徴とするものである。

【0007】

【発明の実施の形態】次に、本発明の実施の形態を図面により説明する。図1は本発明の姿勢操作装置をカメラケーブルに取り付けた状態を示す正面図、図2はそのC-C断面図、図3は本発明の姿勢操作装置をカメラケーブルに取り付け、カメラケーブルの姿勢を操作している

(3)

特開2001-356279

3

状態を示す正面図である。図1および図2において姿勢操作装置10は、カメラケーブル7の外周に接して周方向に等間隔(90度間隔)で配列し、長手方向に沿って取り付けられる少なくとも3本の細長い多関節駆動体11を備えている。各多関節駆動体11は複数(この例では3つ)の伸縮体12とそれらを互いに直列に連結する複数(この例では2つ)の連結体13を有し、それら連結体13の部分をバンド等の共通の締結具14でカメラケーブル7に締結することにより、4本(10)の多関節駆動体11が一括して操作すべき部分のカメラケーブル7の外周に等間隔で並行して取り付けられる。なお、多関節駆動体11の数は3本以上あればよい。

【0008】なおカメラケーブル7は図2に示すように、多数の光ファイバー7bとその周囲を覆う軟質プラスチックなどの可撓性の被覆層8により構成される。また図面上の複雑化を避けるため、図1には対角線上にある2本(10)の多関節駆動体11のみを示し、図3では隣接する2本(10)の多関節駆動体11のみを示してある。伸縮体12は内部に加圧流体を導入することにより、その圧力に比例して長手方向に伸長できるゴムチューブなどの可撓性筒体からなり、連結体13は硬質プラスチック管や金属管などの管継手からなる。そして可撓性筒体と管継手は互いに連通状態で連結される。なお可撓性筒体は加圧流体の導入により半径方向にも若干膨張するが、装置の作用上は特に問題がない。

【0009】各多関節駆動体11はカメラケーブル7の所定位置に保持させる必要がある。そのため各多関節駆動体11の一方の端部をバンド等の留具15でカメラケーブル7の外周面に固定する。また各多関節駆動体11の先端部を形成する伸縮体12の端部は閉鎖され、後端部を形成する伸縮体12の端部は細いホースなどの可撓性チューブ16に接続される。図3に示すように、カメラケーブル7はカメラ本体6に接続され、そのカメラケーブル7に沿って延長する可撓性チューブ16はそれぞれ圧力調整装置17に接続される。そして各圧力調整装置17には共通の加圧流体発生装置18から加圧流体が供給され、その加圧流体を設定圧力に減圧して可撓性チューブ16に排出する。なお各圧力調整装置17にはその出口側に閉閉弁(図示せず)が設けられ、使用しない多関節駆動体11への加圧流体の供給を停止できるようになっている。

【0010】加圧流体としては通常その簡便性から加圧空気が使用される。しかし観察対象が水や油などの液体中にある場合には、それらに適した加圧液体を使用することもできる。なお共通の圧力調整装置17から4つの開閉弁を通して各多関節駆動体11に選択的に加圧流体を供給するようにしてもよい。また開閉弁を電動弁などの自動開閉弁または電動弁や空気調整弁などの自動調整弁とし、遠隔操作器で開閉操作または開度調整をするようにしてもよい。自動調整弁を使用する場合には圧力調

4

整装置17を共通化しても、各多関節駆動体11への加圧流体の圧力をそれぞれ異なる値に調整することができる。

【0011】次に図3を参照しながら、本発明の姿勢操作装置を使用してカメラケーブルの姿勢を操作する方法を説明する。図3のように本発明の姿勢操作装置を取り付けたカメラケーブル7をタンク1の孔部3から内部に挿入する。次に選択した多関節駆動体11へ圧力調整装置17で調整した加圧流体を供給する。すると加圧流体を供給した多関節駆動体11の各伸縮体12がその圧力に比例して伸長し、それによってカメラケーブル7はそれら伸長した伸縮体12と反対側に屈曲される。また隣接する2本の多関節駆動体11に加圧流体を供給すると、2本の多関節駆動体11の伸縮体12が協同してカメラケーブル7をそれら多関節駆動体11(伸縮体12)の反対側に屈曲させることができる。このように2本の多関節駆動体11を同時に使用すると、カメラケーブル7に対する操作力を増加させることができる。

【0012】例えば図2において、図面上上の多関節駆動体11に加圧流体を供給すると、カメラケーブル7は図面左下(伸長した伸縮体12と反対側)に屈曲する。また図面上上および図面右下の2本の多関節駆動体11に同時に加圧流体を供給すると、カメラケーブル7は図面左(水平)方向に屈曲する。なお図3はこのように2本の多関節駆動体11に同時に加圧流体を供給した状態が示されている。このように少なくとも3本の多関節駆動体11を1本または隣接する2本のいずれかを選択し、加圧流体を調整された圧力で供給することにより、カメラケーブル7の先端部7aを360度いずれの方向にも所望の姿勢で向けることができる。

【0013】

【発明の効果】以上のように本発明のカメラケーブルの姿勢操作装置は、カメラケーブルの外周に接して周方向に等間隔で配列し、長手方向に沿って取り付けられる少なくとも3本の細長い多関節駆動体を用い、各多関節駆動体は複数の伸縮体とそれらを互いに連結する複数の連結体を有し、それら連結体の部分をカメラケーブルに取り付けるように構成され、カメラケーブルに取り付けた状態の多関節駆動体を選択的に駆動してその伸縮体を伸長させることにより、カメラケーブルが伸長した伸縮体と反対側に屈曲されることを特徴とするものである。そのためカメラケーブルの先端部を任意の方向に高い精度で姿勢操作することができ、それによって外部から観察できない部分の観察を容易且つ迅速に行うことができる。また本発明の姿勢操作装置は市販の内視鏡のカメラケーブルに簡単に取り付けることができる。上記姿勢操作装置において、伸縮体を外部から供給される流体の圧力調整により伸縮できる可撓性筒体により構成し、連結体はその筒体間を連通状態で連結する管継手により構成することができる。このようにすると、装置をコンパクトに構

(4)

特開2001-356279

5

6

成できるとともに、優れた操作性の甚に正確で微細な姿勢制御をすることができる。

【0014】また、上記姿勢操作装置を使用して可換性を有する内視鏡用カメラケーブルの姿勢を操作する本発明の姿勢操作方法は、少なくとも3本の多関節駆動体をカメラケーブルの外周に接して周方向に等間隔で配列した状態で長手方向に沿って取り付け、少なくとも1本の多関節駆動体を選択的に駆動しその伸縮部を伸長させ、それによってカメラケーブルを前記伸長した伸縮部と反対側に屈曲させることを特徴とするものである。そのためカメラケーブルの先端部を任意の方向に高い精度で姿勢操作でき、それによって外部から観察できない部分の観察を容易且つ迅速に行うことができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の姿勢操作装置をカメラケーブルに取り付けた状態を示す正面図。

【図2】図1のC-C断面図。

【図3】本発明の姿勢操作装置をカメラケーブルに取り付け、カメラケーブルの姿勢を操作している状態を示す正面図。

【図4】絶縁ガス封入式（GIS）電力機器の正面図。

【図5】図4の側面図。

【図6】内視鏡のカメラケーブルを図4に示す電力機器*

*のタンク内に挿入した状態を示す説明図。

【図7】図6のB-B断面図。

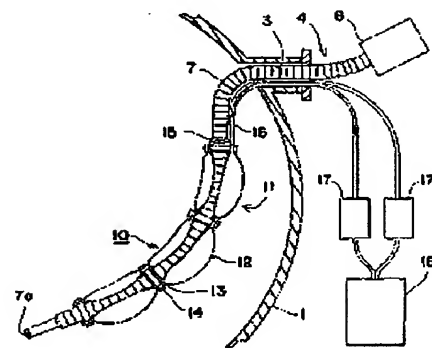
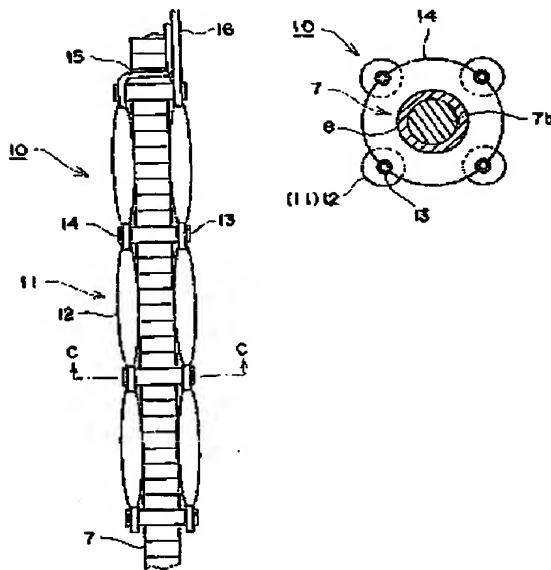
【符号の説明】

- 1 タンク
- 2 支持脚
- 3 孔部
- 4 内視鏡
- 5 機器
- 6 カメラ本体
- 7 カメラケーブル
- 7a 先端部
- 7b 光ファイバー
- 8 検視層
- 10 姿勢操作装置
- 11 多関節駆動体
- 12 伸縮体
- 13 連結体
- 14 締結具
- 15 器具
- 16 可換性チューブ
- 17 圧力調整装置
- 18 加圧流体発生装置

【図1】

【図2】

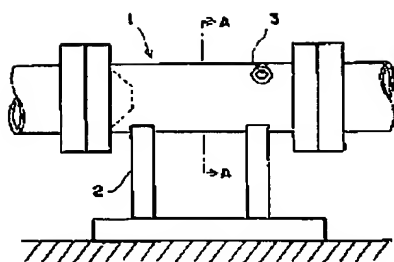
【図3】



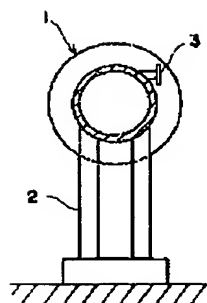
(5)

特開2001-356279

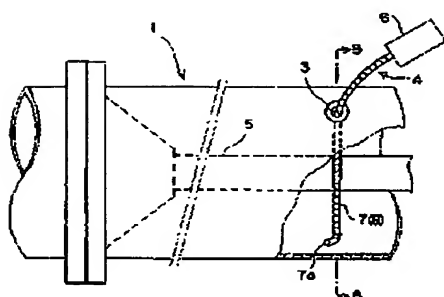
【図4】



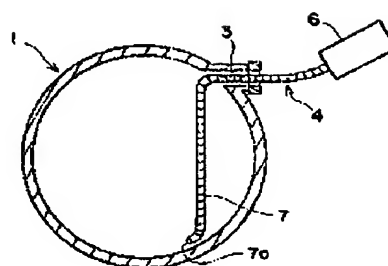
【図5】



【図6】



【図7】



フロントページの続き

F ターム(参考) 2H04G AA02 AA03 BA14 BA21 CA11
 CA27 DA03 DA14 DA15 DA21
 DA41 GA01
 3F060 AA10 GA16 GB01 HA03 HA05
 HA24 HA37
 4C061 AA29 BB02 CC07 DD03 FF24
 FF32 FF50 HH02 HH13 HH42
 HH47 HH50 LL03